



TITLE:

Contingent Equation (制御問題の解析的研究シンポジウム報告)

AUTHOR(S):

菊池, 紀夫

CITATION:

菊池, 紀夫. Contingent Equation (制御問題の解析的研究シンポジウム報告). 数理解析研究所講究録 1966, 16: 39-51

ISSUE DATE:

1966-09

URL:

<http://hdl.handle.net/2433/107428>

RIGHT:

Contingent equation

神戸大学理学部 菊池 紀夫

微分方程式の解は, Vector field に対応したのですが, 方程式の
右辺が正確には知られていないときには, (近似的にわかっている.) 微分
不等式あるいはさらにもつと一般にした方程式を考えなければなりません.
この様に拡張した方程式に関して 1930 年前後に, 南雲, 福原先生によつ
て研究され, さらに数年後に, A. Marchaud, S.K. Zaremba によつて
contingent (paratingent) equation が考えられている様です. また
この contingent equation と control 問題との関係は, T. Wazewski
が指摘しておりくわしくは, 福原先生の講演録 [1] を参照して下さい.

ここで contingent equation について述べます.

$$I = [a, b] \quad R^1 \text{ の区間, } I \geq 0$$

$$W = I \times R^n$$

N は W から R^n の compact な部分集合全体への mapping.
すなわち $N(t, x)$, $(t, x) \in W$ は R^n の Compact set です. このよ
うな mapping があたえられているとき, W に orientor field が
あたえられているといひます. (特に compact set が一点になつたとき
が, Vector field です.) この orientor field の連続の概念は,
compact set 間の topology を Hausdorff metric で定義し,
この topology で考えることにします. すなわち, R^n の compact
set A, B の距離 $\rho(A, B)$ は次の様に定義します.

$$\rho(A, B) = \inf \{ \delta > 0, A \subset U_\delta(B), B \subset U_\delta(A) \}$$

ただし E を R^n の compact set とするとき

$$U_\delta(E) = \{ x \in R^n; \text{dist}(x, E) < \delta \}$$

この ρ によつて, R^n の compact sets 全体の空間に距離がはいり距離空間になります.

contingent equation では, 解に微分可能性は, 仮定しないで, もつと広い函数空間に解を求めるのですが連続性は仮定します. したがつて, ことわらない限り, 考える函数は連続なものとしします.

contingent derivative

$$I \ni t_0, \quad x(t) \in R^n$$

$$p(t) = \frac{x(t) - x(t_0)}{t - t_0}, \quad t(\neq t_0) \in I$$

次の様な集合 $M \subset R^n$ を $x(t)$ の t_0 における contingent derivative といひ $D^*x(t_0)$ で表わします.

$$\limsup_{t \rightarrow t_0} |p(t)| < +\infty \text{ であり}$$

$$M = \{c \in R^n, \exists t_j \in I, t_j \neq t_0, \lim_{t_j \rightarrow t_0} p(t_j) = c\}$$

すなわち $\limsup_{t \rightarrow t_0} |p(t)| < \infty$ のとき $D^*x(t_0)$ が存在するとし,
 $D^*x(t_0) = M$ と定義するのです.

次の適当な仮定をつけて, Contingent equation およびその解の定義を述べます.

定義 1. (Marchaud) $\forall (t, x) \in W$ にたいして $N(t, x)$ は compact convex set で (t, x) の函数としては, 有界で, 上半連続であるとし
 ます. $x = x(t), t \in I$ が N にたいする contingent equation の解であるとは

$$D^*x(t) \subset N(t, x(t)) \quad \text{contingent equation}$$

がすべての $t \in I$ にたいして成り立つことである。

この解の定義は T. Wazewski [2] によつて、次の定義と同値であることが示されました。

定義 2. (Wazewski) N の仮定は定義 1. と同じとする. $x(t)$ が $N(t, x)$ にたいする解であるとは、

$x(t)$ は I で絶対連続であつて

$$x'(t) \in N(t, x(t)), \text{ a.e. } t \in I$$

が成り立つことである。

定義 1. の意味で contingent equation の解の存在は Cauchy の折れ線の論法で示されるのですが、ここでは定義 2. の意味での解の存在を不動点定理をもちいて証明しようとおもいます。さらに、ここでもちいた不動点定理で、controlability を考えてみることにします。

これからもちいる不動点定理を述べておきます。

Brouwer の不動点定理の拡張として角谷先生のやられた不動点定理 [3]

$R^n \supset S$ 有界凸な閉集合

$2^S \supset K(S)$ は S の部分集合で、凸な閉集合の全体

$K(S)$ は Hausdorff-metric で metric space と考える。

いま $F: S \rightarrow K(S)$ なる mapping があつて、この F が上半連続であれば次の様な意味で不動点がある。

$$\exists x_0 \in S, \quad x_0 \in F(x_0)$$

contingent equation の解の存在を示すために、この定理を Banach-space に拡張することにします。

補題 E ; Banach-space

S は E の compact convex set

$K(S)$ は S の closed convex subset の全体の
とする.

$$F: S \rightarrow K(S)$$

この mapping が, 上半連続であれば不動点が存在する. すなわち

$$\exists f_0 \in S, f_0 \in F(f_0)$$

(\because) S ; compact set なので $\forall \epsilon > 0$ にたいして有限個の

$\{f_1 \cdots f_n\} \subset S$ をとりだしてそれらの ϵ -近傍で, S を被うことができる.

$$\mu_j(f) = \max \{0, \epsilon - \|f - f_j\|\}$$

とし,

$$T(f) = \frac{\sum_{j=1}^n \mu_j(f) f_j}{\sum_{j=1}^n \mu_j(f)}$$

とおけば, すべての $f \in S$ にたいして $\|Tf - f\| < \epsilon/2$ であることが, たしかめられ T の値域 $T(S) = S'$ は有限次元空間の有界凸な閉集合になり, この写像 T は連続写像になります.

$$S \xrightarrow{F} K(S) \xrightarrow{T} S'$$

$T \cdot F(f)$, ($f \in S$) は, S' の有界閉集合になります.

$S' \supset T \cdot F(f)$ で S' は凸な閉集合なので

$$\overline{\text{Co}}(T \cdot F(f)) \subset S'$$

であつて, $\overline{\text{Co}}(T \cdot F(f))$ は凸有界閉集合になります.

また写像 $\overline{\text{Co}}; T \cdot F(f) \rightarrow \overline{\text{Co}}(T \cdot F(f))$ は連続なので

$$\overline{\text{Co}} \circ T \cdot F; f \rightarrow \overline{\text{Co}}(T \cdot F(f)) \subset S'$$

は S から $2^{S'}$ への上半連続になります.

$$\overline{Co} \cdot T \cdot F|_{S'}$$

とすれば, 有限次元空間における不動点定理が適用できて

$$\exists f \in S' \subset S, \quad \overline{Co} \cdot T \cdot F(f) \ni f$$

写像 T の性質から

$$U_\varepsilon(F(f)) \supset U_{\varepsilon/2}(T(F(f)))$$

なので

$$U_\varepsilon(F(f)) \supset \overline{Co} \cdot T \cdot F(f) \ni f$$

すなわち

$$U_\varepsilon(F(f)) \ni f \text{ なる } f \in S' \text{ があります.}$$

$\varepsilon_n \downarrow 0$ にたいして, 上の f のひとつを f_n とすれば

$$\{f_n\} \subset S, \quad (\text{compact set})$$

したがって適当な部分列をとれば収束させることが出来ます.

簡単のために $f_n \rightarrow f \in S$ とすれば $\forall \varepsilon > 0$ にたいして

$$\exists N, \quad U_\varepsilon(f) \ni f_n, \quad \forall n \geq N$$

とすることが出来ます.

また, F の上半連続性からさらに, 十分大きな N をとることによつて次の関係も成り立つ様に出来ます.

$$U_\varepsilon(F(f)) \supset F(f_n), \quad \forall n \geq N$$

したがつて, $\forall \varepsilon > 0$ にたいして

$$U_{\varepsilon+\varepsilon_n}(F(f)) \supset U_{\varepsilon_n}(F(f_n)) \ni f_n$$

故に

$$\overline{U}_\varepsilon(F(f)) \ni f$$

ε は任意なので

$$f \in F(f), \quad f \in S$$

これで，不動点の存在は示されました．

定理 $N; I \times R^n \rightarrow 2^{R^n}$
 $N(t, x), (t, x) \in I \times R^n$ は compact convex set

$N(t, x)$ は (t, x) の函数として上半連続で有界である．

$$\exists K \text{ compact convex} \\ N(t, x) \subset K, \quad \forall (t, x)$$

このとき，絶対連続な $x(t)$ があつて

$$x'(t) \in N(t, x(t)) \quad \text{a.e. } t \in I \\ x(0) = x^0 \quad (x^0 \in R^n)$$

が成り立つ．

(*) $E = \{x; x = x(t) \text{ は } I \text{ で定義された連続函数}\}$

E はノルム

$$\|x\| = \sup_{t \in I} |x(t)|$$

で， Banach-space になる．

$x \in E$ を固定して，次の様な E の部分集合を考える．

$$C(x) = \{y; y(t) \text{ は } I \text{ で絶対連続},$$

$$y'(t) \in N(t, x(t)) \text{ a.e. } t \in I, y(0) = x^0\}$$

$C(x)$ がすべての $x \in E$ に対して，空集合でないこと．

$N(t, x)$ は (t, x) に関して上半連続であり $x = x(t)$ は I で連続なので $N(t, x(t))$ は t の函数として， I で上半連続である．

したがつて， $N(t, x(t))$ の辞書式最小値を $u(t)$ とすれば

$u(t)$ は I で measurable であり $u(t) \in N(t, x(t))$ [4]

したがって

$$y(t) = \int_0^t u(\tau) d\tau$$

とおけば $y(t)$ は絶対連続であつて、

$$y'(t) \in N(t, x(t)), \quad \text{a.e. } t \in I$$

すなわち $C(x)$ は空集合ではありません。

$C(x)$ が compact-set であること。

$$C(x) \ni y_1, y_2, \quad 0 \leq \alpha \leq 1$$

$\alpha y_1(t) + (1-\alpha)y_2(t)$ は I で絶対連続であつて、

$$\alpha y_1'(t) + (1-\alpha)y_2'(t) \in N(t, x(t)), \quad \text{a.e. } t \in I$$

また

$$\alpha y_1(0) + (1-\alpha)y_2(0) = x^0$$

したがって

$$\alpha y_1 + (1-\alpha)y_2 \in C(x)$$

$C(x)$ が compact-set であること。

$$C(x) \ni y_n \quad (n=1, 2, 3, \dots)$$

であれば、 $N(t, x)$ は有界ですので

$$\begin{aligned} \exists M > 0, \quad |y_n'(t)| \leq M, \quad \forall t \in I, \\ n = 1, 2, \dots \end{aligned}$$

$$y_n(0) = x^0$$

すなわち $\{y_n(t)\}$ は、同程度連続で有界になります。

したがって、適当な部分列をとれば一様収束させることが出来ます。

したがって、 $C(x)$ が閉じていることが示されると $C(x)$ は compact になります。

$$\{y_n\} \subset C(x)$$

$$E \text{ で } \{y_n\} \rightarrow y$$

とすれば I で $\{y_n(t)\} \rightarrow y(t)$ (一様収束) であることと、 $\{y_n(t)\}$ が uniform Lipschitzian であることに注意すれば、 $y(t)$ は I で絶対連続になります。

また $y'_n(t)$ は殆んどいたる所存在して、有界ですので $L^2(I)$ で有界です。

したがって、適当な部分列をとりだせば、ある $L^2(I)$ の元に弱収束させることが出来るので、簡単のために

$$\{y'_n(t)\} \rightarrow g(t) \text{ weakly in } L^2(I)$$

とします。一方、

$$y_n(t) = y_n(0) + \int_0^t y'_n(\tau) d\tau$$

なので

$$y(t) = y(0) + \int_0^t g(\tau) d\tau$$

すなわち $y'(t) = g(t)$ であり、 $\{y'_n(t)\} \rightarrow y'(t)$ weakly in $L^2(I)$ です。

したがって $\{y'_n(t)\}$ の適当な部分列 $\{y'_{n_k}(t)\}$ をとりだせば $\left\{ \frac{y'_{n_1}(t) + \dots + y'_{n_k}(t)}{k} \right\}$ は $y'(t)$ に $L^2(I)$ で収束します。

故に、さらに適当な部分列をとれば殆んど、いたる所 $y'(t)$ に収束します。

簡単のために

$$\left\{ \frac{y_{n_1}'(t) + \dots + y_{n_k}'(t)}{k} \right\} \rightarrow y'(t), \quad \text{a.e. } t \in I$$

仮定によつて

$$y_{n_k}'(t) \in N(t, x(t)), \quad \text{a.e. } t \in I$$

で $N(t, x(t))$ は convex なので

$$\frac{y_{n_1}'(t) + \dots + y_{n_k}'(t)}{k} \in N(t, x(t))$$

また $N(t, x(t))$ は compact なので

$$y'(t) \in N(t, x(t)), \quad \text{a.e. } t \in I$$

したがつて, $C(x)$ の closed であることが示されました.

$x \rightarrow C(x)$ なる対応が上半連続になること.

$$\forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta > 0$$

$$\|x - x_1\| < \delta$$

ならば

$$U_\varepsilon(N(t, x(t))) \supset N(t, x_1(t))$$

なので

$$\forall y_1'(t) \in N(t, x_1(t)) \text{ に対して}$$

適当な $y'(t) \in N(t, x(t))$ をとつて

$$|y'(t) - y_1'(t)| < \varepsilon, \quad \forall t \in I$$

とすることが出来ます.

$$y(t) - y_1(t) = \int_0^t [y'(t) - y_1'(t)] dt$$

$$\therefore |y(t) - y_1(t)| < \varepsilon |I|$$

すなわち

$$C(x_1) \subset \bigcup_{\varepsilon \in I} (C(x))$$

が $\|x - x_1\| < \delta$ で成り立ちます。

これで、 $C(x)$ の上半連続性が示されました。

したがって、次のような compact で convex な集合にたいして、前の補題をもちいて、contingent equation の解の存在を示します。

$$S = \{x; \begin{array}{l} x = x(t) \text{ は } I \text{ で絶対連続} \\ x'(t) \in K, \text{ a.e. } t \in I \\ x(0) = x^0 \end{array} \}$$

$S \ni x \rightarrow C(x)$ なる mapping を考えると、 $C(x) \subset S$ なので
 $\exists x \in S, \quad x \in C(x)$

すなわち I で絶対連続な $x(t)$ があつて

$$\begin{array}{l} x'(t) \in N(t, x(t)), \quad \text{a.e. } t \in I \\ x(0) = x^0 \end{array}$$

これで解の存在は示されました。

最後に、controlability に 不動点定理を適用してみます。

考える方程式は、

$$\dot{x}(t) = A(t)x(t) + B(t)u(t)$$

$$x(0) = x^0$$

$$A(t) = (a_{ij}(t)), \quad I \text{ で連続な } n \times n\text{-matrix}$$

$$B(t) = (b_{ij}(t)), \quad I \text{ で連続な } n \times r\text{-matrix}$$

$$U \text{ compact convex } \subset R^r$$

$$u(\tau) \text{ は } I \text{ で measurable}$$

$$u(\tau) \in U$$

線型方程式ですので

$$\dot{X}(t) = A(t)X(t)$$

$$X(0) = E \quad (\text{単位行列})$$

を用いて解は

$$x(t) = X(t) \left[x^0 + \int_0^t X^{-1}(\tau) B(\tau) u(\tau) d\tau \right]$$

と表わせます.

$$A(t) = X(t) \left[x^0 + \int_0^t X^{-1}(\tau) B(\tau) U(\tau) d\tau \right];$$

$$u(\tau) \text{ measurable } u(\tau) \in U$$

この $A(t)$ は t - 時間後の attainable set ですが, これは compact で convex な集合になります.

$A(t)$ が convex であること.

$$A(t) \ni x^1, x^2$$

$\alpha \geq 0, \beta \geq 0, \alpha + \beta = 1$ に対して

$$\begin{aligned} \alpha x^1 + \beta x^2 &= \alpha X(t) \left[x^0 + \int_0^t X^{-1}(\tau) B(\tau) u^1(\tau) d\tau \right] \\ &\quad + \beta X(t) \left[x^0 + \int_0^t X^{-1}(\tau) B(\tau) u^2(\tau) d\tau \right] \\ &= X(t) \left[x^0 + \int_0^t X^{-1}(\tau) B(\tau) [\alpha u^1(\tau) + \beta u^2(\tau)] d\tau \right] \\ \alpha u^1(\tau) + \beta u^2(\tau) &\in U, \quad \forall \tau \in I \end{aligned}$$

で measurable なので

$$\alpha x^1 + \beta x^2 \in A(t)$$

である。

$A(t)$ が compact であること。

$$A(t) \ni x^i \quad (i = 1, 2, 3, \dots)$$

x^i にたいおうする control u を u^i とすれば $u^i(t) \in U, \forall t \in I$
 $\{u^i\}$ は $L^2(I)$ で有界なので、適当な部分列は弱収束します。

簡単のため

$$\{u^i\} \rightarrow u^* \text{ weakly in } L^2(I)$$

とすれば、 U が compact で convex なので

$$u^*(\tau) \in U$$

したがって

$$\lim_{i \rightarrow \infty} x^i(t) = x^*(t)$$

とすれば

$$x^*(t) = X(t)[x^0 + \int_0^t X^{-1}(\tau)B(\tau)u^*(\tau) d\tau]$$

すなわち $x^*(t) \in A(t)$ で $A(t)$ の閉じていることが示されました。また有界であることもわかりますので $A(t)$ は compact 集合です。

今、初期位置 x^0 から t -時間後の attainable set を $A_{x^0}(t)$ とおき $x_0 \rightarrow A_{x_0}(t)$ なる mapping を考えます。

この対応の連続性は示されます。

そこで、適当な compact convex set S があつて $x_0 \in S$ のとき

$A_{x_0}(t) \subset S$ であることがわかりますと不動点定理を用いて、

$$\exists x_0 \in S, x_0 \in A_{x_0}(t)$$

なる x_0 の存在が示されます。

すなわち, x_0 から出発した解が t 時間後に x_0 にもどる様に
control u がえらびだせることになります.

参 考 文 献

[1] M. Hukuhara

Équation au contingent et systeme de commande,
数理解析研究所講究録 11(1966),1-21.

[2] T. Ważewski

Sur une condition équivalente à l'équation au contingent,
Bull. Acad. Polon. Sci., Ser. Sci. Math. Astr. Phys.
9(1961),865-867.

[3] S. Kakutani

A generalization of Brouwer's fixed point theorem,
Duke. Math. J. 8(1941),457-459.

[4] T. Ważewski

Sur une condition d'existence des fonction implicites
mesurables, Bull. Acad. Polon. Sci., Ser. Sci. Math.
Astr. Phys. 9(1961),861-863.

